MOVABLE BODY TERMINAL EQUIPMENT AND MOVABLE BODY MONITORING SYSTEM

Publication number: JP2002260184 Publication date: 2002-09-13

Inventor:

IIDA AKIO: KUBO YUKISACHI Applicant:

SECOM CO LTD

Classification:

- International: G06Q50/00; G06Q10/00; G08B25/04; G08B25/10;

G08G1/13; H04Q7/34; G06Q50/00; G06Q10/00; G08B25/01; G08B25/10; G08G1/127; H04Q7/34; (IPC1-7); G08G1/13; G06F17/60; G08B25/04; G08B25/10;

翻 1

H04Q7/34

- European:

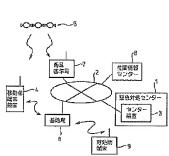
Application number: JP20010055154 20010228

Priority number(s): JP20010055154 20010228

Report a data error here

Abstract of JP2002260184

PROBLEM TO BE SOLVED: To rapidly detect the abnormality of a movable body having terminal equipment. SOLUTION: This movable body monitoring system comprises an operating part for setting a home position, a means for inputting time information, a storage part for storing the home position and time information, a detection part for detecting the present position, and a control part for acquiring present position information at a specified time and determining to be abnormal when the acquired present position is not in the home position. When the movable body is not present in the home position at the specified time, the system recognizes that the abnormality occurs, and immediately notifies a monitoring center of the occurrence of the abnormality.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公照番号 特期2002-260184 (P2002-260184A)

(43)公開日 平成14年9月13日(2002.9.13)

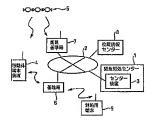
(61) Int.Cl.7		戰別前号	ΡI				f-73-1*(参考)
G08G	1/13		COBG	1/13			5 C 0 8 7
G06F	17/60	124	C06F	17/60		1.24	5H180
		. 508				606	5K067
G08B	25/04		COSB	25/04		К	:
	25/10			25/10		D)
		客查辦場	大 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市 市		OL	(全 B 国	() - 最終頁に続く
(21)出歐番号		特別(2001—55154(P2001—55154)	(71) 出版	(71) 出版人 000108085			
				セコム	株式会	衽	
(22) 出顧日		平成13年2月28日(2001.2.28)		東京都渋谷区神宮前一丁目5番1号			
			(72)発明	督 飯田	晃生		
				東京都	三廣市	下連省6~	11-23 セコム株
			1	式会社	内		
			(72)発明者	音 久保	行拳		
			1	東京都	三旗市	下进金6-	11-23 セコム株
				式会社	内		
			(74)代理	J. 100079	517		
				并理士	石田	敬例	-4名)
							最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 移動体端末装置および移動体監視システム

(57)【要約】

【課題】 端末装置を有する移動体の異常を滅やかに検 出する。

【解決年限】 ホームボジションを設定する場件略と、 時刻情報を入力する手段と、前記ホームボジション及び 時刻情報を記憶する記憶部と、現在位置を検出する検出 都と、那定時刻に現在位置信頼を取得し、取得を大た現 在位置が簡記ホームボジション内に無い場合開発 する制御節を異備し、所定時刻にホームボジション内に 形動性が存在したい場合政務発生であると認識し、遠や かに輩根シンターが以外常発と知らせる。 図1



【特許請求の範囲】

【請求項1】 ホームボジションを設定する操作部と、 時刻情報を入力する手段と、

前記ホームポジション及び時刻情報を記憶する記憶部 と、

現在位置を検出する検出部と、

所定時刻に現在位置情報を取得し、取得された現在位置 が前記ホームボジション内に無い場合異常と判断する制

を具備することを特徴とする移動体端末装置。

【請求項2】 請求項1に記載の移動体端未装置におい

前記制拇部は、異常と判断したとさには異常信号ととも に現在位置情報を送信する機能を有する事を特徴とする 移動体験末聴電。

【請求項3】 請求項1または2に記載の移動体端未装 質において、

更に前記時刻情報を延長する手段を有していることを特 敬とする移動体端末装置。

【請求項4】 移動体に付帯し、当該移動体の現在位置 情報を送信する移動体端未竣設と、前記移動体端未竣置 からの信号を受信するセンター装置とを含んで構成され 表際動体解却システムにおいて、

前記移動体掲末装置は、

ホームボジションと時刻情報を設定する手段を含み、 前記センター装置は、

前記移動体端末装置のホームポジションと時刻情報を記 億する手段と、

前記移動体端末装置から前記移動体の現在位置情報を取得する手段と、

前記時刻情報を設定する手段で設定された時刻に前記移 動体端末装置の現在位置が前記ホームポジション内に無 い場合異常と判断する前御手段。

を含む事を特徴とする、移動体監視システム。 【発明の詳細な説明】

[0001]

[発明の属する技術分野] 本発明は、監視対象である移動体(例えば計開者、幼児 自動車、自動二輪車など) に所待または付着させた移動体端未装置、およびこの移動体端未装置を介して移動体を選視する移動体監視システムに関する。

[0002]

【栄味の均析】現在位置を独出し、現在位置格積をセンター装置に送信する機能を有する移動体端末速置を使用する移動体電視システムがある。この移動体態度システムにおいて、併算を長、下代等に移動体地末速置を消費させ、又は、自動車等が空機体あった場合、又は、自動車等が空機体あった場合、又は、自動車等が空機体あった場合、セストロールを開発している。

る要求信号を送信する。これに対して、移動体端末装置 から自動的に現在位置情報が返送されるので、監視セン ターでは必要な措置をとることができる。

[0003]

【秀明が解決しようとする問題】前記の移動体端未装置 および事動体電揚システムでは、春郎体監視センターが 転送射金索もあいは監視対象的変殊に気が付くのは、 その展題者あるいは所有当が異常に気がついて移動体監 現センターに遮倒するか、あるいは監視対象者が自身で 家盤信号を発生さあかいずけかである。したがここ になった。 とでは、しばしばセンター頭で異常に気づくのが違れる とがおる。 とがある。

(2004) このような専題を回避するために、センター間で定期的に該当の移動外域未被整に信号を発信して、その現在位整常設するとも行われているが、この場合でもセンター間でその位置情報から異常の有無を判断するとは減しか、3次、車両に前面の砂断が増末、装置型形から信号を発信し、センター間にその車の容動を透明的から信号を発信し、センター間にその車ので移動性内で単には両を移動しただけの場合であってもンステムが作動してしまうことになる。車両が移動することに不会、車両が移動することになる。車両が移動することになる。車両が移動することになる。車両が移動することになる。車両が移動することにそれ

断する羽は、システムに追刺で食担を与える。 【0005】このように、脱谷の移動体効果装置および 彩動体報視システムでは、散球する対象の異常発生を選 やかにかつ自動物に知ることは難しい、本発明は、従来 技術の前に同類点に踏みてなされたものであり、提供対 変の容器に伴う発発発生を避かかに、かつ自動地に特出 することができる移動体監視システム、および異常発生 を選やかにかつ自動的に整視シターに通復することが できる移動体性を握せるとも

100061

【親題を解決するための手段】本発明では、前記目的を 池放するために、得動所に対して新たに「ホームボジ・ キョン」なる概念を導入し、ホームボジ・コンを同い 初に応じて任歌に設定可能とするとともに、決められた 時刻にホームボジションに野動体が存在するか否かで、 彩動体の異常を判定するようにしたことをその主な特徴 としている。

[0007] したがって、本等別の約1の発明にかかる 移動体端末装置では、ホームポジションを設定する操作 能と、時刻情報を入力する事役と、物能ホームポジショ ン及び事刻情報を記位する配信部と、現在位置を掲出する 技術協を、近下の利用を記位する配信部と、現在位置を掲出する 技術協を、近下の利用を記して、 を開始された現在位置が前記ホームポジション内に無い場合異常 と判断する側時能を異像することによって、前部型置を 解決している。

【0008】本発明の第2の発明にかかる移動体端末装

歴では、第1の発明の移動体等未該医とおいて、前記制 前部は、異常と判断したときには異常信号とともに現在 位置前線を追信する機能を有する事によって、前記制題 を解決している。また、第3の発明にかかる移動体端末 該置では、第1または第2の発明の移動体端末接電において、更に前記時期指報を延長する平段を有することに よって、前記期間を解決している。

【0009】更に、本発明の第4の発明にかかる移動体 監視システムでは、移動体に付帯し、当該移動体の現在 位置情報を送信する移動体端末装置と、前記移動体端末 装置からの信号を受信するセンター装置とを含んで構成 され、前記移動体端末装置は、ホームボジションと時刻 情報を設定する手段を含み、前記センター装置は、前記 移動体端末装置のホームポジションと時刻情報を記憶す る手段と、前記移動体端末装置から前記移動体の現在位 微情報を取得する手段と、前配時刻情報を設定する手段 で設定された時刻に前記移動体端末装置の現在位置が前 記ホームポジション内に無い場合異常と判断する制御手 段、を含む事によって、前記課題を解決している。更 に、本発明の第5の発明にかかる移動体端末装置では、 ホームポジションを設定する操作部と、前記ホームポジ ションを記憶する記憶部と、現在位置を検出する検出部 と、一定時間間隔で現在位置情報を取得し、取得された 現在位置が前記ホームボジション内に無い場合異常と判 断する制御部、を具備することによって、前記課題を解 決している。

[0010]

【発明の実験の別部】以下に、図を参照して本列明の実施の形態を説明する。図1は、本発明しり集節態にかかる移動体域未被整力強用される移動体監視システムの構成を示す。このシステムでは、移動体監視を行う緊急対処センター1を配置されたセンター接置3名よび位置情報センター8が、インターネット、公衆回線網、専用網等の遊信網2に接続されている。

[0011] 移動が爆末地面 4は、その移動を拡射する 必要のある人間が所待しまたは車両等に結動される。移 動体地球線框 4は、航空限に殴けられた操作がシンが塊 作された時(眼炎をれている動作モード、即も避我モー 下、監視解格・ドを変更する起外化した場合)、後 途する砂塊特別によって指定された時期とセッた場合、 又は、熟金的規センクー1から現在地面の透信要を信号 を受能したとき、GPS権患ろから硬化と心理の機能 号を進起時6および再信網を

[0012] 位型情報センター8では、通信報2を介し 簡風基準周7からのPS物屋の間差情報や基地局6の位 逻情報等を受信して、これらに基づいて移動体或未減整 4の精密の高い位型情報を裏出する。製出された機能の 高い位置情報を直接を出する。製出された機能の 置い位置情報である構度・経度情報、即移動林端未減 匿4の現在位置情報は、移動体端未減進4に居され Α.

【0013】現在位置情報を受信した移動体端末装置 4 では、モード信号、監視モードあるいは監視解除モー ド)や異常信号などと共に緊急対処センター1に対して 現在位置情報を決信する。

【0014】なお、本実施の形態では、位置情報センター8から駅差を較正した現在位置情報を受信した程動体 地末接近4が緊急対処センター1 に現在位置情報を送信 するようにしているが、位置情報センター8から緊急対 処センター1に溢信するようにしても良い。

【0015】さらに本実純の形態では、非動体端末装置 4が技術した位置情報の情度を高めるため、位置情報と シター8を利用している。しかしながら、位置情報の精 度を高くする必要がなければ、移動体端末装置4が検出 した現在位置情報を直接、緊急対処センター1に迷信す もようにしても良い。

[0016]以上の様にして、緊急対域とンター1では、リアルタイムで容動が電本設定4の現在位置を知ることができる。若し、緊急対域とンター1において何らかの対対が必要だと判断された場合は、センター製造3から所定の対処所(役差所)環末9に必要なデータを選倡して、対処員に対域を指示する。このとき、対処員には、対処の内容と対象の部断体端末装定4の位置を示す。即が特種が所信をおる。

[0017] 済えば、影動体端末装置4を所持する人間 が監視地域(ホームボジション)外に移動して採用解除 接作を行うと、監視解除信号及び現在位置領税が緊急対 域センター1に送信される。緊急対処センター1では、 これらの信号を受信すると異常と判断して、現地へ対処 員をが近する。

[0018] また、浮動体伝き表置なを房勢する人間、または浮動体電き表置すを搭載した自動車の行方を知る必要が生した場合は、緊急対域センター1から、各基地場をはして要な信号が記信される。当該の浮動体域に装置はは、要求信号を受信すると、位置情報センターに送信すると、以上の変に似てを位置情報を緊急が提定レンターに送信の影響がある。緊急対域センターは該当の影響体が表す。 の現た似度を解すると、変態などは守ちま、警察等へ通知をする。これにより、行方がわからなくなった情報を人を選出出し、或いは返題自動車などの形態が差如る形式を表

[0019] 図2は、移動体端末装証4の指成を示す。 移動体端末装置4は、CPU等から構成されるロック 都11を有する。なお、ロジック部11には、電源統 含まれ、電池パック12が接続される。ロジック部11 には、更に、RF部13、電源スイッチ14、モード設 売ポタン15、操作部16、表示部17、記憶部18、 監視LRD19が終終される。

【0020】RF部13には、アンテナ21が接続され、GPS衛星5からの信号、基地局情報信号、センタ

- 装置3からの要求信号等を受信してロジック部11へ 送り、ロジック部11から送られた現在位置情報等を、 差地局6を通してセンター装置3、位置情報センター8 に実信する。

【0021】電源スイッチ14が操作されると、ロジック部11は、移動体衛末線電4を突動穴間と非理動状間に切り替える、移動体衛末線電4の所持者成小は移動体衛末線電4を視した自動車の持ち出え、移動体衛末線電4を開かたした。または使用中であっても、自己の居場所を知られたくないときは、電源スイッチ14を操作して、移動体衛末線電イを非環動状態とすることができる。たれ、来風師都により社を動像が指来をのな動状態とは、少なくともセンター装置3から要求信号を受信したときに、現在位置情報を返送することができる検知である。

[0022] モード設定ボタン15は、移動体端未装置 4を所待する人間。また移動体端未装置 4を所待する人間。また移動体端上の 6動抑の持ち上が整批を要切する場合に操作するし で、これが操作されると、整視セットモードと監視解除 モードに切り替わる。ロジック部11は、モードステー タスが変化したこと、即ち、監視評論にモードが移行した取を当行る歴史セット、監視解解信号と 位置情報をセンター装置3に適切すると共に、監視セット トの場合には監視しED19を点灯させて監視セットモー ドが節段に大本事を示する。

[0023] 独作部16は、テンキー、アルファベット ボタン、機能ボタンから構成され、ホームボジションを 設定する時刻や動材情報を入力するときに操作される。 表示称17は、操作部16で操作された内容を可認のために表示し、または、地区情報を表示するものである。 記憶部18は、ホームボジション、時間情報及びモード 情報を記憶する。監視LED19は、モード拠地ボタン 15で、監視セットが設定された場合に点灯するもので ある。

[0024]次に、ホームボジションの設定について説明する。ホームボジションの設定は、労働が指決義理 を所持する人間。また辻野動体が兼理が基準を構した自動車の持ち主(以下、顕常と言う)がホームボジションとして設定することを立む場所にて操作部16を操作することにより、設定する事ができる。なお、ホームボジションの設定ボラシのような機能がタンを設行する具

63.

[0025] 瀬奈が野納水紙未接離4にでホームボジン ニン酸定のための所注接件を行うと、死動体制未該電名 では、GP宮衛号と認地所のからの認地所信号を受信 し、当後度信した各信号に述っかて現在位置信号を設備 する。次に、この現在位置信号を位置情報センター8に 送信し、位置情報センター8から乾圧された現在位置信 報を受信する。野銀片端末被匿4は、このようにして頭 組入し物で係の現在位置信候またとして野球型館の半 營で揚かれる円外のエリアをホームポジションと設定 し、これを配修節 3 年に配修する。あるいは、円エリブ に代わって、現在位置が属する行政単位(同丁目帯税な ど)をホームポジションとして設定する事、現在位置を 基点として地図上に任意の被罰をホームポジションとし て設定する事も参展である。

[0026] また、移動体端未装置4からホームボジションの設定信号と移動体端未装置等可及収集位置信号 要素的対処センターに設備して、センター装置でホームボジションを配信するようにしても良い。系念対処 センター1では、受信した現在位置をホームボジション の場合してして登録を繋むする。

[0027]次に、時期相解の入力につかて説明する。 例えば顧客の子明がホームポジションの外である地域に 液びに対て場合、少なくとも帰宅する時期情報を入力して、多弱情増末就選4を開待させる。このようにすることによって、頭をにとって、子は別様を予定的開立 でもホームポジションに戻っていない場合には、後述する様に異常信号を果然対処センター1に定値することに よって、または、影然対処センター1にで自動がより、 の判断が可能となり、流切な対処を迅速に行う事ができ

100281 即ち、操作部16にて、帰宅予定時間を入 力する。例えば、18時であれば、当日の年月日の入力 位1800と入力する。移動を指来被軍は、映刻情報 が入力をれた場合には、ロジック部11が、当該入力さ れた時刻情報と歩売前17に表示する。 親客は、入力さ れた時刻情報が圧し行れば、操作部16にて確認者や を入力する。ロジック部11は、入力された時刻情報を 起勧約18に指位する。

【0029】緊急対域とンター1にて保空時間の処理を 行う場合には、時期情報と移動体端末減電滞号(現在位 値信号を付加してもよい)を日下部13を介して緊急対 地センター1のセンター業配当に送信する。緊急対域セ ンター1では、浮動体端末等すごとに管理しているデー タースに時期情報登録すると技術されるようにしても良 い

[0030] 図3を参照してセンター装置3について説明する。ここでセンター装置3は、通信部31、側前部 2、推示サーバ93、位度管理サーバ34とを有してなり、これらは互いにLAN(Local areanetwork)装載されている。なお、地図サーバが同じようにLAN接続されるが、本史地形版では対策されている。

【0031】センター装置3の画信部31は、移動体増 末装値4から送信された移動体端末番号と現在位置の構 報とき位置管理サーバ34に出力し、位置管理サーバ3 4にて移動体端末番号と現在位置の情報との入力を受け て、この移動体端末番号に対応する現在位置の原態に、 当該現在位置の情報を追記して蓄積する。また、位置管理サーバ34は、移動体端末番号に対応して前配のようにして設定されたホームボジション情報を記憶する。

【0032】制卵筒32は、位置管理サーバ34、指示サーバ33と接続され、滞動体端末装置4から遠信されている関常信号を受信する市で異常と判断したり、移動体端末等サと現在位置情報と時刻情報を表に異常か否かを判断したりする。また、センター装置33担当省の3数年というでは、制御第32と接続される各場が体端末装置4について指示する内容、入力された時刻情報、移動体端末装置4の電号や所有者の連絡先である電話番号、住所、氏名、性別、退生日、作常者の氏名、電話番号、住所、氏名、性別、退生日、作常者の氏名、電話番号、住所、氏名、性別、退生日、作常者の氏名、電話番号、住所、氏名、性別、退生日、作常者の氏名、電話番号、住所、氏名、性別、退生日、作常者の氏名、電話番号、住所、氏名、性別、退生日、作常者の氏名、電話番号、住所、氏名、性別、退生日、作常者の氏名、電話番号、住所、氏虫ではどの関連情報を関われる。

[0033]次に、移動体郷末処理4の態規セット動作 について図4を参照して説明する、移動体端末は整四所 持名、あるいは整理対象部の機能を 監理対象地の所有 省などが、モード設定ボクン15を操作して監視セット モードの態定を行う(ステッア51)。 たお、設定前の 状態を監視解除モードとする。ロジック部11は、監視 セット情報を配信部18に配信させる(ステッアS 2).

対処センター1に、監視セット借号と移動体端末装置番号と共に送信する。 「0035」次に、移動体端末装置4の時刻監視について図5を参照して説明する。前途のように、移動体端末 装置4のホームボジシッと設定する(ステップS1

1) . モード設定ボタン15にて監視セットの設定が行われ、ロジック部11は、監視セット情報を記憶部18 に記憶する (ステップS12) .

[0036] 銀序線にで物制情報が入りされ、配信額1 8に記憶される (ステッアS13)。 所定期間時に、 P PS5からのG PS億号と認地局らからの恣地局局等を 受信し、当該受信した名信等に基づいて現在位置情報を 販得し、この現在位置信報を受信する (ステップS 14)、これは、監視セット後の移動体地末波置4の移 動役別を報算さるとかである。 [0037] ロシック部11は、記憶をたた時期情報の時刻(ステッアS15)になると、移動体端末核匿4の時報に対して、監視時間の延長を行うか否かを観路するため、表示部17にその皆を表示させる(ステッアS16)、そして、図示しない計時千段にて、情帯者からの所述問題採り入力が振い場合には、ステップS14と同じようにして移動体部装置4の原状の温度構造表現特も、次テップS18)。時間延長の入力がおれば、記憶部18の時期情報を書き換え(ステッアS19)、ステップS14(足径)、

【0039】緊急対処センター1では、通信部31を介 して朝朝部32にて前に取席信号を受信すると、朝朝部 32によって所定の対処指示を指示サーバ33を介して 対処者に選る。また、指示サーバ33に結結している顕 客の情報から所定の連絡特に通知する。

【0040】次に、図6を参照して、センター装置3に て、移動体端末装置4が、所定時間にホームボジション 内に戻っているかを判断する実施形態を説明する。

[0041] 時が情報の入力やホームボジションの製定 が影動作期来装置4にて行われ、その情報が熟金英型 ンター1に送信され、センター装置3で記憶される。ま たは、センター装置3の図示しない入力手段や設定手段 にて、時刻情報の入力やホームボジションの設定が行わ れても長い。

【0042】期5、図5のステップS11からステップ S13が実行され、容別体端未設置4からセンター装置 3へ前記を情報が透信される、センター装置37は、弦 投セット情報と映刻情報が指示サーバ33に、ホームボ ジションが位置管理サーバ34に記憶される(図6、ス テップS31)。所定時間除に、センター装置31は、移 動体端未装置4に対して、現在位置情報の競科を契請す るコマンドを送信して移動体端末装置4の現在位置を取 得する。

【0043】この現在位置相側は、位置管理サーバ4に 順次記憶される(ステッアS32)、削卵節32は、 ポテナーバ33に記憶された時刻情報から所定の助薬にな ると、 航当存動标端末装置4に対して、時間延長を行う か否かの個号を提信する(ステッアS3)、移動林場 未設置4は、この優号を受信すると表示新17比その旨 表示し、付帯者に対して問い合わせる。センター装置3 の制御部32は、図示しない計時手段にて所定の聞入力 を持つ(ステップS34)。

[0044] 村等者が専門原長の入力を行うと、センター装置 3がこれを検知して指示サーバ33にて配信されている時期情報を蓄き換え (ステップ835)、その株ステップ832に戻る。そして、時間原長の入力が無い場合には、現在位置情報の取得要請を行い、該当する事動情和未続度4の現在位置情報を設備する(ステップ836)、制算部32は、位置管理サーバ4に配信されているホームボジシェツ内に、原格し天理在位置情報があるか否かを判断する (ステップ837)。ホームボジションドになければ、異常と判断し、対処者に対処指示する(ステップ837)。ホームボジションドになければ、異常と判断し、対処者に対処指示する(ステップ838)。

【0045】 次動体地に表躍 4 あいはセンター 建図 3 またはその四者において、監視セットモードが 設定された場合には、一定国際で移動体知来起遅るの位 匿を取得するとともに、取得した時点で移動体知来起遅るの位 匿を取得するとともに、取得した時点で移動体知来起遅るの位 ながホームがジョンから出たことを検出する手段を設けて、 ホームボジションから出たから基金の事態を表して、 ホームボジションから出てから最小であるかは、ホ ホームボジションから出てから最小であるかは、ホ 電影から異常にあるいはセンター主観 3 例 で興滞発生を退職して、減やかに防災の対処行動を収 で興滞発生を退職して、減やかに防災の対処行動を収 に対してきる。この実施的限は、たとえば併種を人が移 動体できる場合を設している。

[0046]

【発明の効果】本発明によれば、限存の移動体監視システムにおいて、「ホームポジション」で各版金を導入 ルームポジションとして発度した範囲所に移動体があるか無いかによって異常発生を知るようにしている。また、ホームポジションと回導情報を加えることによった。上り継が金根発生の使此が行える。同点は、ホームポジションを自性に設定し、選常の帰宅時間を申頼情報として設定すると、通常の場を時間に下れなどの対策者が帰宅していない場合。または異常として知道され、 迅速な対応が可能となる。 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の1実施形限にかかる移動体監視システ

ムの全体構成を示すプロック図である。 【図2】 本発明の1実航形態にかかる移動体端末装置の

構成を示すブロック図である。

【図3】図1のセンター装置3のブロック図である。 【図4】図1の移動体端末装置4における監視セットモ

ード設定時の動作を表すフローチャートである。 【図5】図1の移動体端末装置4の時刻監視時の動作を

表すフローチャートである。 【図6】図1のセンター装置3の制抑部32における時間監視時の動作を表すフローチャートである。

【符号の説明】

1…緊急対処センター

2…通信網

3…センター装置

4…移動体端末装置

5…GPS衛星

6…基地局 7…衡星基地局

8…位置情報センター

11…ロジック部

12…電池パック

13…RF部

14…電源スイッチ

15…モード設定ボタン

16…操作部

17…表示部

18…記憶部 19…監視LED

21…アンテナ

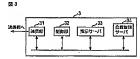
31…通信部

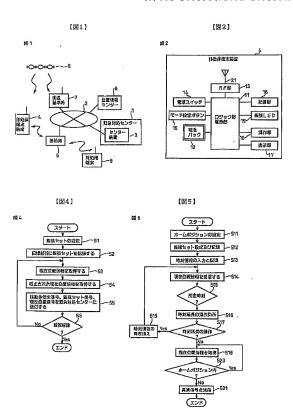
3 2…側御部

33…指示サーバ

34…位置使即サーバ

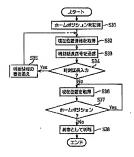
【図3】





[図6]

10 6



フロントページの続き

(51) Int. Cl. 7 HO4Q 7/34 識別記号

FI H04B 7/26 (参考)

106A

Fターム(参考) 50087 AA03 BB21 BB74 DD03 EE05 EE20 FF01 FF04 FF23 GG19

GG66 GG70 GG84

5H180 AA21 BB01 BB15 FF05 5K067 AA21 BB21 DD28 EE02 EE16

FF03 JJ52 JJ56 JJ64